① 特許出願公告

$\Psi 2 - 25620$ ◎特許公報(B2)

Solution Cl. 5	識別記号	庁内整理番号	200 公告	平成2年(1990)6月5日
A 61 H 1/02	N	6840-4C		

19日本国特許庁(JP)

発明の数 1 (全4頁)

9発明の名称	節底背屈運動器				
	@特願昭60-127352 <>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>>				
@ 発明者 @ 出願人 @ 代理人 審査官	酒井 喜四郎 東京都文京区本郷3丁目31番7号 酒井医療株式会社内 酒井医療株式会社 東京都文京区本郷3丁目15番9号 弁理士島田 登 石井 淑久				
19 参考文献	特開 昭51-21385(JP,A) 特公 昭52-41693(JP,B2) 実公 昭54-10798(JP,Y2)				

1

釣特許請求の範囲

1 足で立つことができる大きさをもち、支軸の 周りに揺動するペダルと、前記支軸に非蓄勢型の 回転負荷を与えるために、前記支軸に連結された ペーンによつて区画される一対の油室を有し、こ 5 し、ペダル3の傾斜角度が増すにつれて負荷抵抗 の両油室を流量制御弁を途中に設けた油圧管路に より接続してなる負荷装置と、前記ペダルの上面 に前記支軸方向に設けられ、足の裏の土踏まず部 分に当接する山形断面形状の突部とから構成した ことを特徴とする足関節底背屈運動器。

発明の詳細な説明

〔産業上の利用分野〕

この発明は、足関節の底屈、背屈運動を土踏ま ずに刺激を与えながら行えるようにした足関節底 背屈運動器に関する。

〔従来の技術〕

身体障害者の機能回復訓練に用いる運動器具に は、障害部位に合わせて種々のものが知られてい るが、足関節の底屈、背屈運動を訓練するものと して、第3図に示す足関節底背屈運動器1が知ら 20 の両油室を流量制御弁を途中に設けた油圧管路に れている。この足関節底背屈運動器1は、支持軸 2を中心に揺動するペダル3の前後に、コイルば ね4,5を配し、ベルト6でペダル3に固定され た足部を、爪先と踵に交互に力を込めて底屈、背 屈運動を行うようにしている。 〔発明が解決しようとする問題点〕

2

上記従来の足関節底背屈運動器1は、ペダル3 の前後を蓄勢手段であるコイルばね4と5の弾発 力でパランスさせて支持しているため、ペダル3 が水平のときには負荷がもつとも小さいのに対

- が大となる。一般に、足関節を動かすための筋肉 の収縮力は、運動のはじめの関節角度においても つとも強く、底屈又は背屈角度が大になるにつれ て弱くなるのに対し、上記従来の足関節底背屈運
- 10 動器1は、筋力と運動負荷の増減の勾配がまつた く逆であるため、身体障害者のように脚力の特に 弱い者が訓練する場合には、運動効果が上がらな い等の問題点があつた。

(問題点を解決するための手段)

- 15 この発明は、上記問題点を解決したものであ り、足で立つことができる大きさをもち、支軸の 周りに揺動するペダルと、前記支軸に非蓄勢型の 回転負荷を与えるために、前記支軸に連結された ペーンによつて区画される一対の油室を有し、こ
 - より接続してなる負荷装置と、前記ペダルの上面 に前記支軸方向に設けられ、足の裏の土路まず部 分に当接する山形断面形状の突部とから構成した ことを要旨とするものである。

25 〔作用〕

この発明は、非蓄勢型の回動負荷に抗して足関

-107 -

3

節の底背屈運動を行わしめるとともに、ペダルの 軸方向に設けた山形断面形状の突部に、足の十路 まず部分を当接させて、底屈と背屈を交互に行 い、土踏まずに刺激を与えながら足関節の底背屈 創練を実施する。

[実施例]

以下、この発明の実施例について、第1,2図 を参照して説明する。第1,2図は、それぞれこ の発明の足関節底背屈運動器の一実施例を示す斜 視図及び油圧回路図である。

第1図中、足関節底背屈運動器11は、4隅に キャスタ12aが付いた大略凹字状平面をもつフ レーム12に、両足で立つことができる大きさの ペダル13を、揺動自在に軸支したものである。 ベダル13の支軸13aは、両端部が軸受14に 15 様、背屈角度に関係なく運動期間中の負荷及び運 支承されており、その一端側には、非蓄勢型の負 荷装置である油圧ポンプ15が取り付けてある。 油圧ポンプ15には、コントロールポックス16 が接続されており、フレーム12に植設された手 摺り12bにコントロールボツクス16が取り付 20 を込めやすい姿勢をとることができるので、足を けてある。

ペダル13の上面中央部には、支軸13aの方 向に沿つて山形断面形状の突部13bが形成して あり、ペダル13に足をのせたときに、足の裏の 土踏まず部分が突部13bに当接する。17,1 25 bの上面を滑らせるようにして前後に移動させる 8は、ペダル13の揺動限界位置を規制するため のストッパであり、その高さは自由に変えられる ようになつている。

ところで、前述の負荷装置としての油圧ポンプ 15は、支軸13aに連結されたペーン15aに 30 よつて区画される一対の油室15b,15cを有 しており、両油室15b, 15cは油圧管路19 により接続されている。油圧管路19の途中に は、流量制御弁20と油圧計21が2組み設けら に集中配置されている。流量制御弁20は、逆止 弁20 aと可変絞り弁20 bが並列接続されたも のであり、逆止弁20 aが閉弁する方向の流れに 対して可変絞り弁20bが所要の抵抗を付与す る。

足関節の底背屈訓練に際しては、まず流量制御 弁20の可変絞り弁20bの弁開度を、適当な値 に設定するとともに、ストッパ17,18の高さ を調整してペダル13の揺動範囲を限定する。次

に、手摺り12bに手をそえてペダル13の上に 両足をのせ、足関節を使つて底屈と背屈を行う。 爪先に力を込めて底屈すると、ペダル13が揺

動し、それとともに油圧ポンプ15内のペーン1 5 5 aが回動する。ペーン15 aは油室15 b内の

- 油を排除しつつ回動し、油室15bから送り出さ れた油は流量制御弁20にて一定の抵抗を付与さ れる。この抵抗は、ペダル13の揺動期間中ほぼ 一定であるから、底屈角度に関係なく運動負荷は
- 10 一定である。またいかなる角度で底屈を中止しよ うとも、蓄勢型のコイルばね4,5のような戻り 現象はみられず、日常生活に必要な行動様式に近 い運動訓練が可能である。

また、踵に力を込めて背屈するときも、底屈同

- 動速度をほぼ一定とし、等速性訓練(Isokinetic Exercise)が可能となる。さらにまた、底屈運動 と背屈運動とでは、 突部13 b に 当る 土踏まず 部 分の位置が、自然とずれ、爪先や踵にもつとも力
- ペダル13上に固定した場合に比較して、きわめ て高い運動効果をあげることができる。

また、底屈運動から背屈運動への移行或いはそ の逆の移行に際しても、土踏まず部分を突部13

ことにより、楽に移行させることができる。ま た、全運動期間中、土踏まず部分が万遍なく刺激 されるため、青竹踏みと同様もしくはそれ以上の 健康増進効果をあげることができる。

さらにまた、運動負荷の設定は、流量制御弁2 0の絞り開度に応じて随意設定するとができるの で、訓練者の筋力に合わせた訓練が可能である。

このように、足関節底背屈運動器11は、非蓄 勢型の負荷装置である油圧ポンプ15により運動 れており、これらはコントロールボツクス16内 35 負荷を与える構成であるから、特定の関節角度で の障害が著しい障害者等に対し、訓練効果の高い 等速性訓練を施すことができる。

> また、足関節底背屈運動器11は、ペダル13 の揺動中心となる支軸13aの方向に、土踏まず 40 部分に当接する山形断面形状の突部13bを設け たから、爪先に力を込めて底屈する運動と、踵に 力を込めて背屈する運動とで、突部13bに当る 土踏まずの位置を滑らかにずらすことができ、交 互運動の移行動作が、突部13bを利用して楽に

5

行えるとともに、底屈も背屈も無理なく、日常生 活の行動様式に近い形態で実施することができ、 しかも運動の全過程において万遍なく土踏まず部 分を刺激することができるので、青竹踏みと同等 もしくはそれ以上の健康増進効果をもたらすこと 5 刺激することができるので、青竹踏みと同等もし ができる。

[発明の効果]

以上説明したように、この発明によれば、非蓄 勢型の負荷装置により運動負荷を与える構成であ 等に対し、訓練効果の高い等速性訓練を施すこと ができ、またペダルの揺動中心となる支軸の方向 に、土踏まず部分に当接する山形断面形状の突部 を設けたから、爪先に力を込めて底屈する運動 と、踵に力を込めて背屈する運動とで、突部に当 15 油圧ポンプ。 る土踏まずの位置を滑らかにずらすことができ、

6

交互運動の移行動作が、突部を利用して楽に行え るとともに、底屈も背屈も無理なく、日常生活の 行動様式に近い形態で実施することができ、しか も運動の全過程において万遍なく土踏まず部分を

くはそれ以上の健康増進効果をもたらすことがで きる等の優れた効果を奏する。

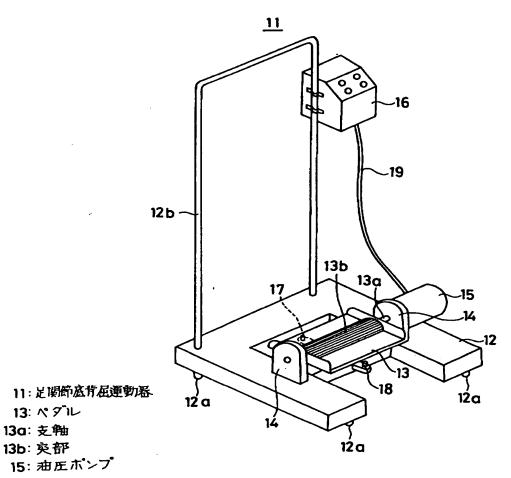
図面の簡単な説明

第1,2図は、それぞれこの発明の足関節底背 るから、特定の関節角度での障害が著しい障害者 10 屈運動器の一実施例を示す斜視図及び油圧回路 図、第3図は、従来の足関節底背屈運動器の一例 を示す側面図である。

> 11……足関節底背屈運動器、13……ペダ ル、13 a……支軸、13 b……突部、15……

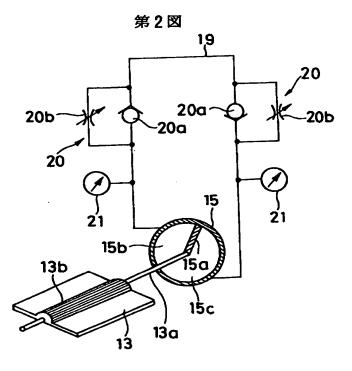
第1図

(3)



<u> — 109 —</u>

. .



第3図

